

28/3/2017

الثلاثاء

د. سيد

محاضرة [7]

Euler Representation P. 54

المفرد

RPY Systems $\rightarrow R(z) R(y) R(x)$

تحويل

Kinematic Parameters of Manipulators P. 72

(3.16) P. 66 \rightarrow النقطة B هتيك (5, 20, 5)

(5, -20, 5) X

(3.17) P. 67, 66